

JP50149910

Patent number: JP50149910
Publication date: 1975-12-01
Inventor:
Applicant:
Classification:
- international: (IPC1-7): H02P5/16; H02P5/40
- european:
Application number: JP19740056481 19740522
Priority number(s): JP19740056481 19740522

Report a data error here

Abstract not available for JP50149910

Data supplied from the *esp@cenet* database - Worldwide



特 許 願 7

昭和49年5月22日

特許庁長官 殿

発 明 の 名 称 無整流子電動機装置

発 明 者

住 所 茨城県日立市幸町3丁目1番1号
株 式 会 社 日立製作所 日立研究所内
英 山 俊 昭

特 許 出 願 人

住 所 東京都千代田区丸の内一丁目5番1号
株 式 会 社 日立製作所
代 理 人 吉 山 博 吉

代 理 人

住 所 東京都千代田区丸の内一丁目5番1号
株 式 会 社 日立製作所 内
電 話 東 京 270-2611 (大代表)
(61部) 外 理 明

明 細 書

発 明 の 名 称 無整流子電動機装置

特許請求の範囲

制御入力に応じて出力が可変なサイリスタ周波数変換装置と、該出力で駆動される同期電動機と、この同期電動機を低速域と高速域との間で速度制御するため前記同期電動機の現実速度と指令速度との偏差に応じて前記制御入力を制御する第1の制御回路と、前記同期電動機が低速域と高速域との間で速度制御されるとき前記サイリスタ周波数変換装置の制御進み角及び前記同期電動機の界磁電流の少なくとも一方を所定のパターンの第1の関係信号に応じて制御する第2の制御回路とをそなえた無整流子電動機装置において、前記制御進み角及び界磁電流の少なくとも一方が変化しとき前記同期電動機のトルクを所定値に維持するために必要な前記サイリスタ周波数変換装置の出力の変化パターンを示す第2の関数信号を発生する装置と、この第2の関数信号に応じて前記制御入力を修正演算する演算回路とを設けたことを特徴とする

①特開昭 50-149910

④公開日 昭50:(1975) 12.1

②特願昭 49-56481

②出願日 昭49:(1974) 5.22

審査請求 未請求 (全5頁)

庁内整理番号

6761 58

②日本分類

55 C2

⑤Int.Cl²

H02P 5/16

H02P 5/40

る無整流子電動機装置。

発明の詳細な説明

本発明は、無整流子電動機装置、特に制御進み角乃至界磁電流の制御時における速度制御系の応答の変動を防止できるようにした無整流子電動機装置に関する。

一般に、サイリスタ周波数変換器で同期電動機を運転する無整流子電動機装置では、伝流動作上から、あるいは界磁弱め制御に等価な制御を行うため、制御進み角 γ を連続的又は段階的に切換えて運転することが行われる。しかるに、この場合、電動機のトルク対電流の比の値(ゲイン)が変化するために、従来の制御方式では制御系の応答が遅くなつたり、あるいはトルクの変動が生じたりすることがあり、そのため高い制御性能が得られないという問題点がある。

従つて、本発明の目的は、制御進み角などを定めた場合に生ずる前記問題点を解決し、制御系の応答が遅くなつたり、トルクの変動が生じたりすることを防止しうる無整流子電動機装置を提

供することにある。

この目的を達成するため、本発明による無整流子電動機装置は、サイリスタ変換器の制御進み角及びそれにより駆動される電動機の界磁電流の少なくとも一方の変化の発生に応じて、この変化がもたらす電動機電流の変動を補償するための関数信号を発生する装置を設け、この関数信号によりサイリスタ変換器の制御入力を修正してトルク変動などが生ずるのを防止するようにしたものである。

以下、添付図面に示す実施例について本発明を詳述する。

第1図は、本発明の1実施例による無整流子電動機装置の系統ブロック図を示すものである。1は高用交流電源などから得られる3相交流入力 I_{ac} を直流に変換する第1のサイリスタ変換器、2は第1の変換器1の直流出力を平滑するための平滑リアクトル、3は第1変換器1からの直流出力をゲート入力に応じて所望周波数の駆動用交流出力に変換する第2のサイリスタ変換器、4は第

2変換器3により駆動される同期電動機、5は同期電動機4の回転子の回転角位置を検出して第2変換器3の各サイリスタのゲート入力に基となる分配信号を発生する分配器、6は同期電動機4の速度に応じた速度信号を検出する速度検出器、7は速度検出器6の速度信号に対してある関数関係にある2つの関係信号A、Bを出力する関数発生器、8は前記分配信号を入力に受け、その入力に対して所定の位相差をもつ信号を出力する移相器で、その移相量は関数信号Aに応じて制御されるようになつてゐる。9は移相器8の出力信号を増幅して第2変換器3の各サイリスタのゲートに印加するゲート信号増幅器、10は例えばポテンショメータからなる速度指令回路、11は回路10からの速度指令信号と速度検出器6の速度信号とを突き合せて得られる速度偏差信号を増幅する速度偏差増幅器、12は増幅された速度偏差信号と関数信号Bとの積に比例した信号を出力する乗算器、13は第1変換器1の交流入力を整流してその大きさに比例した電流帰還信号を取出すための電流

検出器、14は乗算器12の出力信号と前記電流帰還信号とを突き合せた電流偏差信号を増幅する電流偏差増幅器、15は電流偏差増幅器14の出力に従つて第1変換器1の各サイリスタの点弧位相を制御するための自動パルス移相器である。

次に、上記装置の動作について説明する。

一般に、無整流子電動機装置における同期電動機4の出力トルク T は、ほぼ次式で表わすことができる。

$$T = K \cdot I_f \cdot I_d \cdot \sin \alpha \quad (1)$$

ここで、 K は比例定数、 I_f は同期電動機4の界磁電流、 I_d は第1変換器1の直流出力電流（これは同期電動機4の電流と比例関係にある）、 α は第2変換器3の制御進み角である。

ところで、(1)式からわかるように、前述した理由から制御角 α を変化させると、それに伴つて同一トルクを発生するために要する電流 I_d の大きさも変化する。例えば、 α が小さくなる方向に変化した場合、所定トルクを維持するためには、それまでより大きな電流 I_d を流さなければならない。

ことになる。このことは電流 I_d の大きさを制御するための電流偏差増幅器の入力信号（電流制御信号）をより大きくしなければならないことを意味し、ひいてはその前段の増幅器、例えば速度偏差増幅器の出力が大になること、換言すれば速度偏差が過渡的又は定常的に大になることが要求されていることを意味する。つまり、制御性能が低下される結果になる。

さらに、制御進み角 α の変化が段階的で急峻な場合には、速度偏差増幅器の出力信号はその変化に十分に追従できず、過渡的に大きなトルク変動や速度変動を生じてしまうことになる。

しかし、これらの不都合は、本発明により電流制御信号を関数信号Bで修正して制御進み角 α の変化の影響を相殺するように電流 I_d の大きさを調整させることにより防止できる。

本実施例では、低速度運転時において、制御進み角 α をゼロ度近くにして運転し、高速度運転時には制御進み角 α を数10度にして運転し、低速度運転と高速度運転との間においては、制御

進み角 r を連続的又は段階的にゼロ近傍より数十度まで変化させて運転する。

関数発生器7の一方の出力からは、速度検出器6の出力信号とある関係にある関数信号A(第2図参照)が取出され、この関数信号Aに応じて移相器8の移相量が決定されるため、第2変換器3の制御進み角 r は同期電動機4の速度に従って第2図に示すように変化する。関数発生器7の他方の出力には、制御進み角 r の大きさに對し関数関係にある第2図のような関数信号B(これは速度検出器6の出力ともある関数関係にある)が取出され、この関数信号Bは乗算器12の一方の入力に加えられる。乗算器の他方の入力には、増幅された速度偏差信号が加えられるから、乗算器12の出力には第2図に示すような両入力の積に比例した信号Dが取出される。

このことを式で表わすと次のようになる。

$$I_{pm} \propto I_{po} \times F(r)$$

ここで、 I_{pm} は乗算器12の出力D

I_{po} は速度偏差増幅器11の出力C

制御進み角 r を変化させることに伴って制御系の応答が遅くなつたり、トルク変動が生じたりすることの不都合を除去することができる。

なお、関数発生器7は、第3図に示すようなポテンシオメータ回路網は折線近似の信号を出力するもので、入力に速度検出器6の出力信号を受けて出力に前記信号Aを取出すためのものである。第2図に示した(a)点はポテンシオメータVR22によりそれぞれ設定でき、また、(c)区間の傾きはポテンシオメータVR1により、さらに(c)区間の傾きはポテンシオメータVR2にそれぞれ設定できる。

以上に本発明の1実施例を詳述したが、本発明は、一般に、速度の制御を行うために第2変換器の制御進み角 r 及び同期電動機の界磁電流 I_f の少なくとも一方を変化させる形式の無整流子電動機装置に適用しうるものである。すなわち、制御進み角 r のみを変化させる場合には前述の如く、 $F(r) \propto 1/\cos r$ なる関数信号を発生する関数発生器を設け、制御進み角 r と界磁電流 I_f との両方を変

$F(r)$ は関数発生器7の出力B

をそれぞれ示す。

いま、関数発生器7の出力Bに

$$F(r) \propto 1/\cos r \quad (3)$$

なる関係をもたせたとすると、前記(2)式は次のようになる。

$$I_{pin} \propto I_{po} \times 1/\cos r \quad (4)$$

さらに、第1変換器1の直流出力 I_d は電流検出器13、増幅器14、移相器15の動作に従って乗算器12の出力Dに比例して流れるから、この(4)式を前掲(1)式にて考慮すると、同期電動機4のトルク τ は、

$$\tau \propto I_{po} \quad (5)$$

となり、結局、速度偏差増幅器11の出力Cによつてだけ決定されることになり、制御進み角 r の影響を受けなくなる。すなわち、制御進み角 r を変化させることにより、同期電動機4のトルク対電流の比の値(ゲイン)が変動しても、その影響が速度制御系におよぶことは防止される。

したがって、従来方式にあつた欠点、すなわち、

化させる場合には、 $F(I_f, r) \propto 1/I_f \cos r$ なる関数信号を発生する関数発生器を設け、界磁電流 I_f のみを変化させる場合には、 $F(I_f) \propto 1/I_f$ なる関数信号を発生させる関数発生器を設け、それぞれ前述したと同様に速度制御系に乗算器などを介して関係づければ、同期電動機4のトルクを速度偏差増幅器の出力信号によつてのみ定めようになり、制御進み角や界磁電流の変化により速度制御系が悪影響を受けるのを防止することができる。

また、前述した $F(r)$ 、 $F(I_f, r)$ 、 $F(I_f)$ に相当する関数信号は、次のようにしても作り出すことができる。すなわち、第2変換器2の直流入力電圧 V_a には、

$$V_a \propto N \cdot I_f \cdot \cos r$$

の関係がある。ただし N は同期電動機の速度である。従つて電圧 V_a を検出して得た信号、あるいは、電圧 V_a と比例関係にある信号と、同期電動機の速度に比例した信号とをそれぞれ入力に受取る関数発生器を設け、後者を前者で除算する演算を行え

ば、前述した $F(r)$ 、 $F(I_f, r)$ 、 $F(I_f)$ に相当した関数信号を得ることができる。

さらに、第1図に示したように、乗算器を速度偏差増幅器と電流偏差増幅器との間に挿入する代りに、電流検出器と電流偏差増幅器との間に挿入しても本発明を実施できる。この場合には、関数発生器から $\cos r$ 、 $I_f \cdot \cos r$ 、あるいは $\cos r$ に比例した関数信号を作り出し、これを乗算器で電流偏差信号と乗算演算するようにすればよい。これにより前述例と同様に同期電動機のトルク T を速度偏差信号のみによつて決定して制御進み角 r や界磁電流 I_f の変化の影響から自由にすることができ、また、同様の目的は、速度偏差増幅器の入出力間に自己帰還インピーダンスと乗算器との直列回路を接続し、該乗算器の残りの入力には $\cos r$ 、 $I_f \cdot \cos r$ 、あるいは I_f に比例した関数信号を加えるようにしても達成しうる。

なお、前述した関数発生器としては、必ずしも前述の式で示した関係に忠実な信号を発生するものでなければならぬわけではなく、それに近似

した信号を発生するものであつてもほぼ同様の効果が得られる。

前述した実施例は、電流偏差増幅器の前段に速度偏差増幅器を有するものであるが、その代りに別の用途の増幅器を有するものに対しても本発明を適用しうる。

本発明は、サイクロコンバータで同期電動機を運転する方式のサイリスタモータ装置に適用することができ、前述したと同様の効果が得られる。

図面の簡単な説明

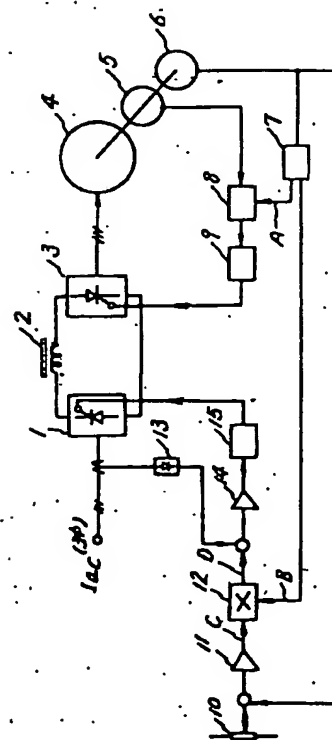
第1図は、本発明の1実施例による無整流子電動機装置の制御系統を示すブロック図、第2図は、第1図の装置の動作を説明するための各部の信号波形図、第3図は、第1図の装置に用いる関数発生器の一部を示す回路図である。

符 号 の 説 明

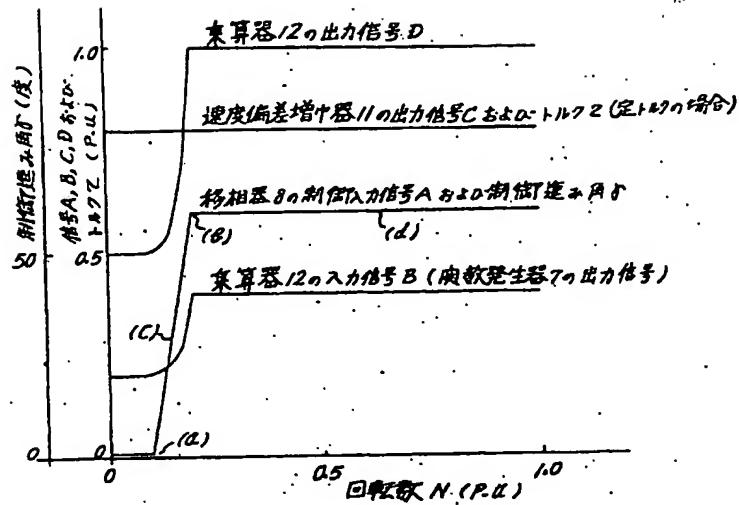
- | | |
|---|---------|
| 1 | 第1変換器 |
| 2 | 平滑リアクトル |
| 3 | 第2変換器 |
| 4 | 同期電動機 |

- | | |
|----|----------|
| 5 | 分配器 |
| 6 | 速度検出器 |
| 7 | 関数発生器 |
| 8 | 移相器 |
| 9 | ゲート信号増幅器 |
| 10 | 速度指令回路 |
| 11 | 速度偏差増幅器 |
| 12 | 乗算器 |
| 13 | 電流検出器 |
| 14 | 電流偏差増幅器 |
| 15 | 自動パルス移相器 |
- 代理人 井理士 高橋明夫

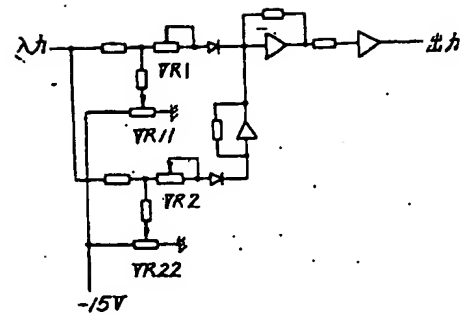
第1図



第2図



第3図



添付書類の目録

- | | |
|-------------|----|
| (1) 明 細 書 | 1通 |
| (2) 図 面 | 1通 |
| (3) 要 任 状 | 1通 |
| (4) 特 許 願 本 | 1通 |

前記以外の発明者、特許出願人または代理人

発 明 者

英城県日立市幸町3丁目1番1号
 株式会社 日立製作所 日立研究所内
 堀 孝 正

⑤ Int. Cl.²
F 16 L 19/08

⑥ 日本分類
65 A 31

⑨ 日本国特許庁
公開実用新案公報

⑩ 実開昭50-149910

庁内整理番号 7159-26

⑪ 公開 昭50(1975). 12.12

審査請求 有

⑫ 細径金属管の端部接続構造

⑬ 発 願 昭 49-60768

⑭ 出 願 昭 49(1974)5月29日

⑮ 考 案 者 今橋清男

三島市光ヶ丘2604

⑯ 出 願 人 日井国際産業株式会社

静岡県駿東郡清水町長沢1310

2

⑰ 代 理 人 弁理士 奈倉男

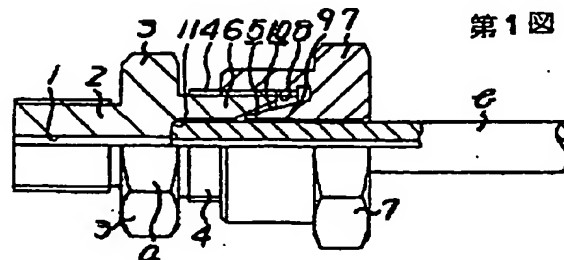
⑱ 実用新案登録請求の範囲

軸芯に貫通流通孔1を有する鋼等の金属管体2の外側周に、係支突縁3及び締着け外ねじ4を設け、且つ、その管体端部に内側に外抜き傾斜面5を設けた締着け突筒縁6を突設して成る連結体aの締着け突筒縁6の内部流通孔内に、接続金属管体bを嵌込み、その接続金属管体bの外側に預め嵌込んだ締着けナット7の内ねじ8を、前記連結体aの金属管体2の外ねじ4にねじ付け、且つ、その締着けナット7の内側の締着け突筒縁9の外

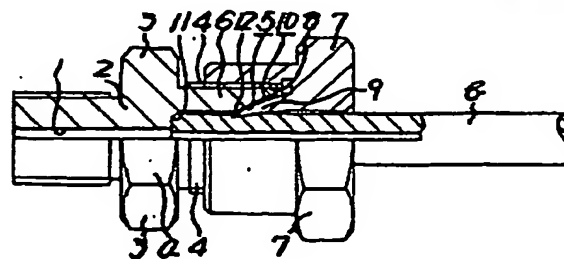
側傾斜面10を、連結体aの締着け突筒縁6の内側の傾斜面5内に嵌込み、締着けナット7の内ねじ8を連結体aの金属管体2の外ねじ4に締着けることによつて、前記連結体aの締着け突筒縁6の内側傾斜面5にて、締着けナット7の締着け突筒縁9の外側傾斜面10を強圧して、締着けナット7の締着け突筒縁9を、接続金属管体bの外側周に強嵌締着して成る細径金属管の端部接続構造。図面の簡単な説明

第1図はこの考案を厚肉に施した場合の鋼管体の締着け前の側面図(一部縦断面図)、第2図はその締着け後の側面図(一部縦断面図)、第3図は薄肉に施した場合の鋼管体の締着け後の側面図(一部縦断面図)、第4図は従来品の側面図(一部縦断面図)を示す。

図中、同一符号は同一部分または均等部分を示し、aは連結体、bは接続金属管、1は貫通流通孔、2は金属管体、3は係支突縁、4は外ねじ、5は外抜き傾斜面、6、9は締着け突筒縁、7は締着けナット、8は内ねじ、10は外側傾斜面を示す。

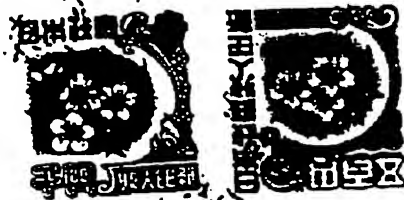


第1図



第2図

公開実用 昭和50-149910



1500円 実用新案登録願

昭和 49 年 5 月 29 日

特許庁長官 東 藤 英 雄 殿

1. 考案の名称

タイケイキンソタカン プンプ セラソタロソウ
細径金属管の端部接合構造

2. 考案者

伊 藤 三 島 市 光 ヶ 丘 26 の 4
イ マ ヘ リ イ フ マ
今 橋 清 男

3. 実用新案登録出願人

セントロダンシイヌチヨロナカワ
静岡県静岡市清水町長沢一三ノ二
ウスイコタサイ サンギョロ
日 井 国 際 産 業 株 式 会 社
代 表 者 ウ ス イ マ
日 井 明

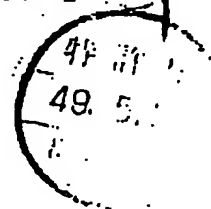
〒105 東京都港区新橋5丁目5番1号 板栄田村町ビル

4. 代理人 3184 弁理士 奈 倉

電 話 434-7001 番
431-0118 番

5. 添付書類の目録

- | | | |
|-----------|---|---|
| (1) 明 細 書 | 1 | 通 |
| (2) 図 面 | 1 | 通 |
| (3) 願 書 本 | 1 | 通 |
| (4) 委 任 状 | 1 | 通 |
| (5) 審査請求書 | 1 | 通 |



方 式 特 許

49-060754

明 細 書

1. 考案の名称 細径金属管の端部接続構造

2. 実用新案登録請求の範囲

軸芯に貫通流道孔 1 を有する金属の金属管体 2 の外側に、係支突縁 3 及び締着け外ねじ 4 を設け、且つ、その管体端部に内側に外抜き傾斜面 5 を設けた締着け突筒部 6 を突設して成る連結体 8 の締着け突筒部 6 の内部流通孔内に、該細径金属管体 2 を嵌込み、その該細径金属管体 2 の外側に嵌め込んだ締着けナット 7 の内ねじ 8 を、前記連結体 8 の金属管体 2 の外ねじ 4 にねじ着け、且つ、その締着けナット 7 の内側の締着け突筒部 9 の外側傾斜面 10 を、連結体 8 の締着け突筒部 6 の内側の傾斜面 5 内に嵌込み、締着けナット 7 の内ねじ 8 を連結体 8 の金属管体 2 の外ねじ 4 に締着けることによつて、前記連結体 8 の締着け突筒部 6 の内側傾斜面 5 にて、締着けナツ

(2)

ト7の締着け突筒部9の外側傾斜面10を強圧して、
締着けナット7の締着け突筒部9を、接続金属管体
6の外側周に強嵌締着して成る細径金属管の端部接
続構造。

3. 考案の詳細な説明

この考案は、自動車、鉄道車輛、船舶等のディーゼ
ル機関の燃料供給管路等5mm〜20mm程度の細径金属
管の端部接続構造の改良に係り、軸心に貫通孔
1を有する燃等の金属管体2の外側周に、係支突部
3及び締着け外ねじ4を設け、且つ、その管体端部
の内側に外拡き傾斜面5を設けた締着け突筒部6を
突設して成る連結体8の締着け突筒部6の内腔流通
孔内に、接続金属管体6を嵌込み、その接続金属管
体6の外側に預め嵌込んだ締着けナット7の内ねじ
8を、前記連結体8の金属管体2の外ねじ4にねじ
着け、且つ、その締着けナット7の内側の締着け突

筒部 9 の外側傾斜面 10 を、連結体 a の締着け突筒部 6 の内側の傾斜面 5 内に嵌込み、締着けナット 7 の内ねじ 8 を連結体 a の金属管体 2 の外ねじ 4 に締着けることによつて、前記連結体 a の締着け突筒部 6 の内側傾斜面 5 にて、締着けナット 7 の締着け突筒部 9 の外側傾斜面 10 を強圧して、締着けナット 7 の締着け突筒部 9 を、接続金属管体 b の外側周に強嵌締着して成るものである。

この考案は、第 1 図、第 2 図に示すような厚肉 (2 mm 以上) の軸継金属管 (5 mm ~ 20 mm) または、第 3 図に示すような薄肉管の何れに適用しても有効である。

図面におけるように、前記連結体 a の締着け突筒部 6 の内側傾斜面の傾斜角度を、締着けナット 7 の締着け突筒部 9 の外側傾斜面の傾斜角度よりも鈍角にすれば、締着け効果が一層大きくなる。

(4)

図中、11は締着け突筒部6の内側に割設した接続管体6の嵌入口、12は締着け突筒部9によつて形成された締着け段部を示す。

従来、この種の接続構造としては、第3図に示すように、例えば、高圧燃料噴射管において、接続管体6の接続端部に、栓形成形等によつて設けた截頭円錐状の頭部13の背面14を、締着けナツトの内側底部の平坦面にて押圧させていたものであるので、その頭部成形が面倒にして成形加工数が多くなり、且つ、その首下部の機械的強度が劣化し、使用中の振動等によつて、その部分に亀裂、折損等を生ずる恐れがある。

この考案は、このような従来品の欠陥を除去するため、軸芯に貫流流道引ノを有する銅等の金属材料との外周部に、係支突部3及び締着け外ねじ4を設け、且つ、その首下部に内側に外ねじ傾斜面5

を設けた締着け突筒部 δ を突設して成る連結体 α の
 締着け突筒部 δ の内部流通孔内に、接続金属管体 β
 を嵌込み、その接続金属管体 β の外側に予め嵌込ん
 だ締着けナット γ の内ねじ ϵ を、前記連結体 α の金
 属管体 β の外ねじ ϵ にねじ着け、且つ、その締着け
 ナット γ の内側の締着け突筒部 δ の外側傾斜面 10 を、
 連結体 α の締着け突筒部 δ の内側の傾斜面 5 内に嵌
 込み、締着けナット γ の内ねじ ϵ を連結体 α の金属
 管体 β の外ねじ ϵ に締着けることによつて、前記連
 結体 α の締着け突筒部 δ の内側傾斜面 5 にて、締着
 けナット γ の締着け突筒部 δ の外側傾斜面 10 を強圧
 して、締着けナット γ の締着け突筒部 δ を、接続金
 属管体 β の外側面に強嵌締着したものである。

この考案によれば、単に締着けナットの内ねじ着け
 によつて、内外締着け突筒部の傾斜面の係合によつ
 て、接続金属管の端面の法線を、その内の厚薄に拘

(4)

らず、緊密に遂行できて頗る有用であるのみならず、各部品を、パーツフォームによつて加工成形することができて、工作加工が頗る簡便となり、且つ、各部間の機械的強度の劣化を来すことがなく、工業的に有用である。

4図の簡単な説明

第1図はこの考案を厚肉に施した場合の銅管体の締着付前の側面図（一部縦断面図）、第2図は七の締着付後の側面図（一部縦断面図）、第3図は薄肉に施した場合の銅管体の締着付後の側面図（一部縦断面図）、第4図は従来品の側面図（一部縦断面図）を示す。

図中、同一符号は同一部分または均等部分を示し、

1は逆粘体、2は接続金屈管、3は貫通流通孔、4は金屈管体、5は係支突眼、6は外ねじ、7は外抜き部、8、9は締着付突眼、10は締着付ナツ

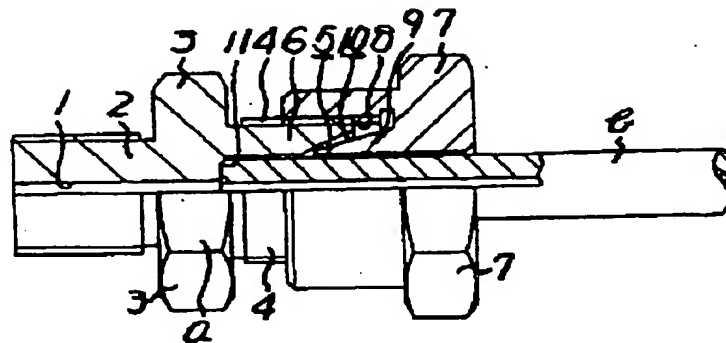
ト、8は内ねじ、10は外側傾斜面を示す。

考 案 者 今 橋 清 男

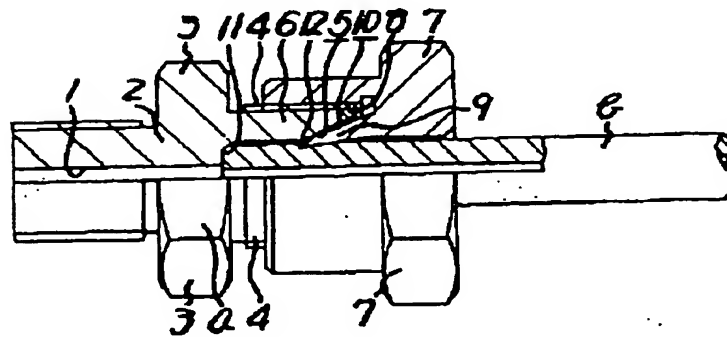
実用新案登録出願人 白 井 国 隆 産 業 株 式 会 社

代理人 弁 理 士 奈 倉 勇

第 1 図

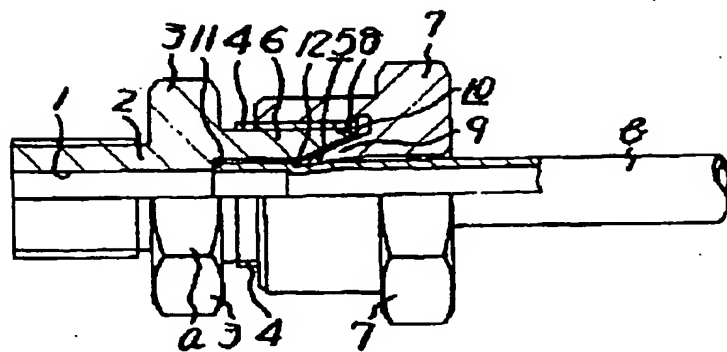


第 2 図



代
理
人
有
限
公
司

第 3 区

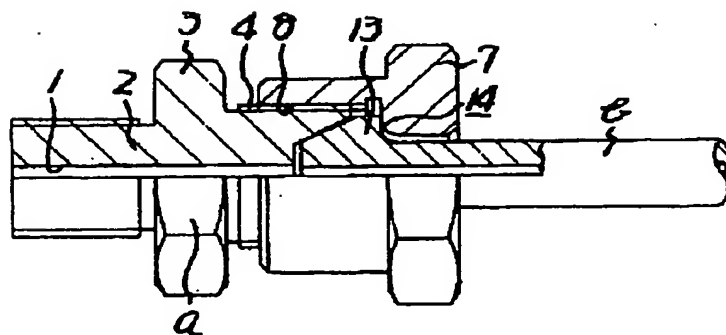


八
理
、
急
有
勇

$$(Mu)^{2/3}$$

第 4 図

Prior Art



代理人 奈倉

勇

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record.**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☐ **BLACK BORDERS**
- ☐ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- ☐ **FADED TEXT OR DRAWING**
- ☐ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- ☐ **SKEWED/SLANTED IMAGES**
- ☐ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- ☐ **GRAY SCALE DOCUMENTS**
- ☒ **LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- ☐ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- ☐ **OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.